# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平5-306996

(43)公開日 平成5年(1993)11月19日

(51)Int.Cl.<sup>6</sup> G 0 1 N 21/31 識別記号 庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

21/74

A 7370-2 J 9115-2 J

審査請求 未請求 請求項の数1(全 5 頁)

(21)出顯番号

特顯平4-139917

(22)出願日

平成 4年(1992) 4月30日

(71)出願人 000001993

株式会社島津製作所

京都府京都市中京区西ノ京桑原町1番地

(72)発明者 西垣 日出久

京都府京都市中京区西ノ京桑原町1番地

株式会社島津製作所三条工場内

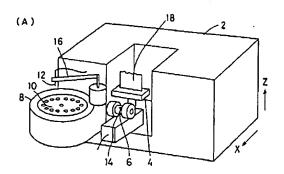
(74)代理人 弁理士 野口 繁雄

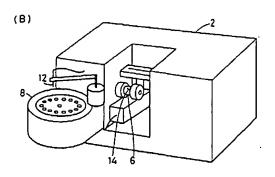
# (54) 【発明の名称 】 原子吸光分光光度計

# (57)【要約】

【目的】 オートサンプラーのアームの長さを短かくし て小型にするとともに、アームの回転方向の分解能が低 くてすむようにする。

【構成】 測定装置本体2にオートサンプラー8が組み 込まれ、オートサンプラー8のアーム16はノズル12 を試料容器の位置、混合容器の位置及び試料注入位置に 配置されたグラファイトチューブ6の試料導入穴14の 位置へ移動させる。試料注入位置はグラファイトチュー ブ6が分析位置にあるときよりもオートサンプラー8に 近い位置にある。フレームレス方式の測定の前に、原子 化部が前方に引き出されてグラファイトチューブ6の試 料注入穴14が試料注入位置へ位置決めされ、調合され た試料がノズル12によってグラファイトチューブ16 内に導入される。





#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 測定光を発する光源、試料を原子化する フレームレス方式の原子化部、原子化部を通過した測定 光を分光する分光器、及び分光された測定光を検出する 検出部を備えた測定装置と、この測定装置に組み込ま れ、測定光束が原子化部のグラファイトチューブを通過 する分析位置でのグラファイトチューブの試料導入穴よ りも近い位置の試料注入位置へ試料を搬送して注入する 試料自動注入装置と、原子化部のグラファイトチューブ を測定光がその中を通る分析位置及びグラファイトチュ 10 ーブの試料導入穴が前記試料注入位置にくる位置の間で 移動させる移動機構とを備えたことを特徴とする原子吸 光分光光度計。

# 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は原子吸光分光光度計に関 し、特に原子化部としてフレームレス方式の原子化部を 少なくとも備え、フレームレス方式の原子化部のグラフ ァト炉へ試料を注入するためのオートサンプラー(試料 自動注入装置)が組み込まれた自動測定方式の原子吸光 20 分光光度計に関するものである。

#### [0002]

【従来の技術】フレームレス方式の原子吸光測定におい ては、測定光の光束上に設置された原子化部のグラファ イト炉のグラファイトチューブに試料が導入される。グ ラファイトチューブへの試料導入は、グラファイトチュ ーブの上面に開けられた穴にオートサンプラーのノズル を差し入れて行なっている。グラファイトチューブが設 置されている原子化部は外気からの汚染などの影響を避 けるために狭くしてあるので、オートサンプラーを使用 30 向の分解能が高くなくてもすむようになり、安価なオー する場合にはノズルを移動させるための長いアームが必 要である。

# [0003]

【発明が解決しようとする課題】オートサンプラーのア ームが長くなるとオートサンプラーの寸法が大きくな り、また、アームの回転方向の角度分解能の高いものが 必要となる。アームの長さを短かくするとオートサンプ ラーの寸法は小さくなるが、そのアームでノズルをグラ ファイトチューブの試料導入穴に搬送できるところまで オートサンプラーを原子化部に接近させて設置しなけれ 40 ばならない。原子化部にフレームレス方式の原子化部と フレーム方式の原子化部をともに備えた原子吸光分光光 度計もあり、その場合には、グラファイト炉が手前に設 けられ、フレーム方式のバーナヘッドが奥側に設けられ るのが普通であるので、フレーム方式の測定を行なうと きには測定光束がフレーム中を通過するように原子化部 を前方に引き出すように原子化部を移動させる必要があ る。原子化部に接近してオートサンプラーを設置した場 合には原子化部の移動の妨げになるので、オートサンプ

ラーは通常測定装置の前面に設置されるので、オートサ ンプラーを移動させるときには操作者がオートサンプラ ーと測定装置の間に指を挟まれる危険性がある。また、 オートサンプラーを移動させないで放置したときには測 定が不能になるなどの問題が生じる。そこで、本発明は オートサンプラーのアームの長さを短かくして原子吸光 分光光度計全体の大きさを小型にするとともに、アーム の回転方向の分解能も実現しやすい程度のものとするこ とを目的とするものである。

# [0004]

【課題を解決するための手段】本発明ではオートサンプ ラーは固定とし、フレームレス方式の原子化部のグラフ ァイトチューブに試料を注入するときは、測定光束が原 子化部のグラファイトチューブを通過する分析位置での グラファイトチューブの試料導入穴よりもオートサンプ ラーに近い位置の試料注入位置へグラファイトチューブ を移動させる。

### [0005]

【作用】フレームレス方式の測定を行なうときは、グラ ファイトチューブの試料導入穴が試料注入位置にくるま で原子化部を前方に引き出し、オートサンプラーのアー ムによって試料をノズルでグラファイトチューブの試料 導入穴に注入する。その後、グラファイトチューブを測 定光束が通過する分析位置に戻して測定を行なう。試料 をグラファイトチューブに注入するときは原子化部が試 料注入位置まで移動するので、オートサンプラのアーム を長くする必要がなくなり、オートサンプラが小型にな り、ひいては原子吸光分光光度計全体が小さくなる。ア ームを長くする必要がなくなることから、アーム回転方 トサンプラーですむようになる。移動箇所が原子化部の 内部になるので、操作者が指を挟むなどの危険性がなく なる。

# [0006]

【実施例】図1は一実施例の外観斜視図である。(A) はフレーム方式による測定時の状態を表わし、(B)は フレームレス測定時の状態を表わしている。光源、分光 器及び検出部を含む測定装置本体2に、原子化部として バーナヘッド4を含むフレーム方式の原子化部とグラフ ァイトチューブ6を含むフレームレス方式の原子化部と が一体化されたものが前後方向(X方向)及び上下方向 (2方向) に移動可能に設けられている。原子化部の移 動機構は図1では省略されており、後で図2において詳 しく説明する。

【0007】測定装置本体2にはオートサンプラー8が 組み込まれている。オートサンプラー8は複数の試料容 器を保持して回転するターンテーブル10と、ターンテ ーブル10上の試料をターンテーブル10上又はターン テーブル10の外側に配置された混合容器を用いて標準 ラーも可動式とする必要がある。しかし、オートサンプ 50 試料や希釈液と調合するノズル12、及びノズル12を

試料容器の位置、混合容器の位置及び試料注入位置に配置されたグラファイトチューブ6の試料導入穴14の位置へ移動させるアーム16を備えている。試料注入位置はグラファイトチューブ6が分析位置(グラファイトチューブ6を測定光束が通過する位置)にあるときよりもオートサンプラー8に近い位置にある。

【0008】図1(A)に示されるフレーム方式の測定状態では、フレーム18を測定光束が通過するように原子化部が位置決めされており、霧化器に試料が吸入され、バーナヘッド4から発生するフレーム18中で試料が原子化されて分析される。図1(B)に示されるフレームレス方式の測定状態では、グラファイトチューブ16が測定光束の光軸上に位置決めされている。この測定の前に、原子化部が前方に引き出されてグラファイトチューブ6の試料注入穴14が試料注入位置へ位置決めされ、調合された試料がノズル12によってグラファイトチューブ16内に導入される。

【0009】図2に原子化部を移動させる移動機構の一例を示す。支持台24がガイド26に案内されて水平面内で光軸28方向(Y方向)に直交する前後方向(X方20向)に移動可能に支持されており、支持台24をX方向に移動させるために支持台24の側面にはラック30が設けられ、前後方向駆動用ステッピングモータ32の回転軸に取りつけられたギア34がラック30と噛み合っている。支持台24には第2の支持台36がガイド棒38と支持台24に設けられたガイド穴40とにより上下方向(Z方向)に移動可能に支持されている。支持台36の裏面には支持台36の表面と直交する方向に延びるラック42が設けられ、ラック42には上下駆動用ステッピングモータ44の回転軸に取りつけられたギヤ4630が噛み合っている。

【0010】支持台36上にはフレーム式原子化部とフレームレス式原子化部が一体化されて取りつけられている。フレーム式原子化部のバーナヘッド4はX方向の奥側に配置され、フレームレス式原子化部のグラファイトチューブ6はX方向の手前側に配置されている。ステッピングモータ32が作動することにより支持台24がX方向に移動し、バーナヘッド4及びグラファイトチューブ6は測定光束の光軸28に対して前後方向に移動する。ステッピングモータ44が作動することにより支持40台36がZ方向に移動し、バーナヘッド4とグラファイトチューブ6が上下方向に移動する。X方向とZ方向の移動によりグラファイトチューブ6の試料導入穴14は試料注入位置にも移動させられる。

【0011】次に、この実施例においてフレームレス方式の測定を行なうときのグラファイトチューブ6の移動と測定のタイミングを説明する。初めにオートサンプラー8で試料が調合される。グラファイトチューブ6の試料導入穴14がオートサンプラー8のノズル12の届く位置まで、つまり試料注入位置まで移動する。グラファ 50

イトチューブ6に試料が注入され、グラファイトチューブ6が測定光束の光軸28の位置まで戻されて測定が行なわれる。

【0012】上記の動作ではオートサンプラー8で試料 を調合した後に原子化部のグラファイトチューブ6を試 料注入位置へ移動させているが、試料の調合と原子化部 の移動を同時に行なってもよく、その場合には測定時間 を短縮することができる。また、フレームレス方式の測 定では、乾燥・灰化及び原子化の段階を得なければなら ず、1回の測定には約3分を要する。測定は灰化の終わ りごろから原子化時に行なわれる。上記の動作の例では グラファイトチューブ6に試料を注入し、グラファイト チューブ6を測定光束28の光軸位置まで戻した後に測 定のための乾燥、灰化及び原子化を行なうようになって いるが、グラファイトチューブ6が光軸28の位置まで 戻される前に試料注入後の乾燥から灰化にいたる工程を 開始し、グラファイトチューブ6が光軸28の位置に戻 ったころには測定を開始できるようにタイミングを計る ことによって、測定時間をさらに短縮することができ る。実施例は原子化部にフレーム方式とフレームレス方 式を一体的に備えたものを例として示しているが、本発 明はフレームレス方式の原子化部のみを備えた原子吸光 分光光度計にも適用することができる。

### [0013]

【発明の効果】本発明では原子化部を試料注入位置まで移動可能にし、オートサンプラーでフレームレス方式の原子化部のグラファイトチューブに試料を注入するときにはグラファイトチューブの試料導入穴が試料注入位置にくるようにしたので、オートサンプラーのアームを長くする必要がなくなり、オートサンプラが小型になり、ひいては原子吸光分光光度計全体が小さくなる。アームを長くする必要がなくなることから、アーム回転方向の分解能が高くなくてもすむようになり、安価なオートサンプラーですむようになる。移動箇所が原子化部の内部になるので、操作者が指を挟むなどの危険性がなくなる。

#### 【図面の簡単な説明】

【図1】一実施例を示す斜視図であり、(A)はフレーム方式の測定状態を示す図、(B)はフレームレス方式の測定状態を示す図である。

【図2】同実施例における原子化部の移動機構の一例を示す斜視図である。

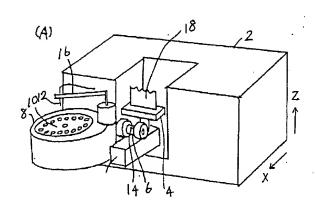
# 【符号の説明】

- 2 測定装置本体
- 4 バーナヘッド
- 6 グラファイトチューブ
- 8 オートサンプラー
- 10 ターンテーブル
- 12 ノズル
- 0 14 グラファイトチューブの試料導入穴

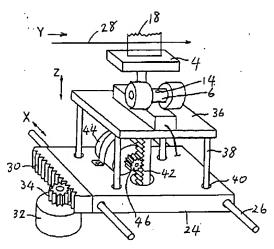
16 オートサンプラーのアーム

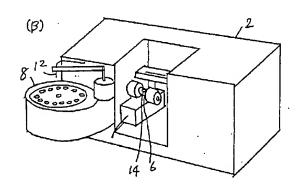
6

【図1】





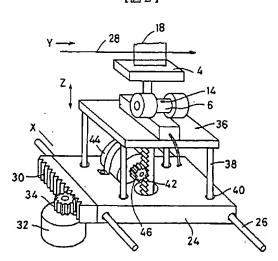




【手続補正書】 【提出日】平成4年5月11日 【手続補正1】 【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】全図 【補正方法】変更 【補正内容】

【図2】



7/23/05, EAST Version: 2.0.1.4



